

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第2部門第7区分

【発行日】平成28年9月15日(2016.9.15)

【公開番号】特開2014-185031(P2014-185031A)

【公開日】平成26年10月2日(2014.10.2)

【年通号数】公開・登録公報2014-054

【出願番号】特願2013-62949(P2013-62949)

【国際特許分類】

B 6 5 H 23/192 (2006.01)

B 6 5 H 59/38 (2006.01)

【F I】

B 6 5 H 23/192

B 6 5 H 59/38 Y

【手続補正書】

【提出日】平成28年8月1日(2016.8.1)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0024

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0024】

図1は、本発明に係る張力変動抑制方法にもとづく張力変動抑制装置1を示しており、張力変動抑制装置1は、張力付与装置2を前提としている。張力付与装置2は、移動可能なダンサーム4、すなわちアーム軸3を中心として揺動運動可能なダンサーム4の先端にダンサローラ5を回転自在に支持し、アーム軸3を回転式のアクチュエータとしてのトルクモータ6の回転力により直接または減速機31により間接的に駆動するとともに、ダンサローラ5にウェブとしてのワイヤ7を巻き掛け、トルクモータ6によってアーム軸3をワイヤ7に対する張力付与方向に付勢することによって、走行中のワイヤ7に目標の張力を付与する。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0044

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0044】

図1および図3の張力付与装置<sub>2</sub>での揺動運動可能なダンサーム4によれば、ダンサーム4が傾くと、トルクの作用方向と張力の方向とが一致しなくなり、トルクモータ6のトルクが目標の張力として正確に作用しなくなる。しかし、図5の張力付与装置<sub>2</sub>での直線運動可能なダンサーム4によると、ダンサーム4のすべての移動位置で直動式のアクチュエータとしてのリニアモータ61による張力付与力とワイヤ7に対する張力の方向とが常時完全に一致しているため、張力制御は精度よく行え、安定する。

【手続補正3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図5】

